

**WPI**

- TI - Safety device in centrifugal separator - has controller to regulate or stop rotor when pressure difference between upper and lower sides in rotor chamber exceeds predetermined value
- AB - JP10337502 NOVELTY - The upper and lower side of a rotor chamber (2) are connected to pressure detectors (5a,5b). The detectors are connected to a controller (9) which controls a motor (4) used to drive a rotor (3) in the chamber. The pressure detectors measure the pressure fluctuations in the chamber. When the pressure difference between the upper side and the lower side of the chamber exceeds a predetermined value, the controller regulates the rotor rotation speed or stops the rotor so that pressure on rotor cover due to upward movement of rotor is prevented.
- USE - In centrifugal separator.
  - ADVANTAGE - Rupture of the separator due to floating up of rotor because of pressure difference in the chamber is prevented. DESCRIPTION OF DRAWING (S) - The drawing shows sectional view of separator. (2) Rotor chamber; (3) Rotor; (4) Motor; (5a,5b) Pressure detectors; (9) Controller.
  - (Dwg.1/3)

PN - JP10337502 A 19981222 DW199910 B04B7/06 007pp

PR - JP1997014/689 19970605

PA - (HITO ) HITACHI KOKI KK

MC - TG6-B XRS5-H

DC - P41 TO6 XRS

IC - B04B7/06 ;B04B13/00

AN - 1999-113875 [10]

**PAJ**

- TI - SAFETY DEVICE FOR CENTRIFUGAL SEPARATOR AND METHOD FOR CONTROLLING SAFETY DEVICE
- AB - PROBLEM TO BE SOLVED: To ensure safety when a rotor cover is not set in place and thereby enable the rapid rotation of the rotor by stopping or reducing the rotation of a motor to a safe operating level when the pressure difference between the upper part and the lower part of the rotor exceeds a specified value.
- SOLUTION: Pressure signals connected by an upper pressure measuring instrument 5a and a lower pressure measuring instrument 5b are read using a controller 9. Then a pressure difference between the upper pressure and the lower pressure of the rotor is determined by calculation based on the difference between both signal readings. The controller 9 reads a pressure threshold value stored in ROM and compares it with the pressure difference. When it is the threshold value > the pressure difference, the operation of a centrifugal separator is continued. On the other hand, when it is the threshold value < the pressure difference, the rotation of a motor 4 is stopped through a motor control part after interpreting that a cover is not set in place on the rotor. In this case, the operation of the centrifugal separator can be continued by reducing the rotary frequency of the motor 4 to a level in which the pressure difference is below the threshold value, without stopping the motor 4. This control should preferably be performed at a specified time interval using a timer on the controller 9. Thus it is possible to ensure safety in the operation of the centrifugal separator.

PN - JP10337502 A 19981222

PD - 1998-12-22

ARD - 19990331

AI-V - 199903

AI - JP1997014/689 19970605

PA - HITACHI KOKI CO LTD

IN - ONO HIROSHI; SATO ATSUSHI; AKATSU KATSUNORI; SATO TOYOSAKU; AIZAWA MASAHIRO; KAWAI YASUHIRO

I - B04B7/06 ;B04B13/00

(19)日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平10-337502

(43)公開日 平成10年(1998)12月22日

(51)Int.Cl.<sup>6</sup>

B 04 B 7/06  
13/00

識別記号

F I

B 04 B 7/06  
13/00

Z

審査請求 未請求 請求項の数8 O L (全 7 頁)

(21)出願番号

特願平9-147689

(22)出願日

平成9年(1997)6月5日

(71)出願人 000005094

日立工機株式会社  
東京都千代田区大手町二丁目6番2号

(72)発明者 小野 広

茨城県ひたちなか市武田1060番地 日立工  
機株式会社内

(72)発明者 佐藤 淳

茨城県ひたちなか市武田1000番地 日立工  
機株式会社内

(72)発明者 赤津 勝則

茨城県ひたちなか市武田1060番地 日立工  
機株式会社内

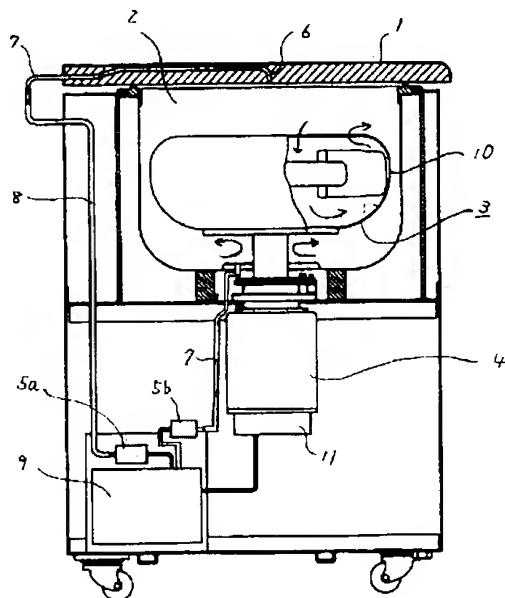
最終頁に続く

(54)【発明の名称】 遠心分離機の安全装置及びその制御方法

(57)【要約】

【課題】ロータの浮き上がりによる機械の破損を防止する。

【解決手段】回転しているロータの上部と下部の圧力またはその圧力差を測定し、その圧力が所定値を越えた場合に、ロータカバの装着が忘れられていると判断し、遠心分離機の回転を停止又は減速させるようとする。



## 【特許請求の範囲】

【請求項1】 試料を内蔵し、且つ外形に凹凸の少ないウインチシールドを有するロータと、該ロータを回転駆動させるモータと、ロークを収容するロータ室とを有する遠心分離機において、前記ロータ室内の圧力変動を測定する圧力測定器を設け、該圧力測定器の測定値が予め定められた値を越えた場合に前記ロークのロークカバが装着されていないと判断する制御装置を設けたことを特徴とする遠心分離機の安全装置。

【請求項2】 請求項1記載の遠心分離機の安全装置において、前記圧力測定器を前記ロークの上部と下部に設け、前記ロークの上部の圧力と下部の圧力の差圧が所定の値を越えた場合に前記ロークのロークカバが装着されていないと判断する制御装置を設けたことを特徴とする遠心分離機の安全装置。

【請求項3】 請求項1記載の遠心分離機の安全装置において、前記圧力測定器を前記ロークの上部に設け、前記ロークの上部の圧力が所定の値を越えた場合に前記ロークのロークカバが装着されていないと判断する制御装置を設けたことを特徴とする遠心分離機の安全装置。

【請求項4】 請求項3記載の遠心分離機の安全装置において、前記圧力測定器は所定の圧力を達成する信号を発する圧センサを用いることを特徴とする遠心分離機の安全装置。

【請求項5】 請求項3又は4記載の遠心分離機の安全装置において、前記ローク室内の圧力測定部と前記圧力測定器の間にバルブを開くと設けたことを特徴とする遠心分離機の安全装置。

【請求項6】 試料を内蔵し、且つ外形に凹凸の少ないウインチシールドを有するロータと、該ロータを回転駆動させるモータと、ロークを収容するロータ室とを有する遠心分離機の制御方法において、圧力制御器の信号を読み込む段階と、該圧力制御器の信号に基づく値と予め定められた閾値とを比較する段階とを有し、該圧力制御器の信号に相当する値が閾値を越えた場合に、前記モータの停止式は減速制御を行う段階とを有することを特徴とする遠心分離機の制御方法。

【請求項7】 請求項6記載の遠心分離機の制御方法において、前記閾値と比較する値を求めるため、前記ロークの上部の圧力を読み込む段階と、前記ロークの下部の圧力を読み込む段階と、それらの読み込んだ圧力の差圧を求める段階とを有することを特徴とする遠心分離機の制御方法。

【請求項8】 請求項7記載の遠心分離機の制御方法において、前記閾値と比較する値を決定するため、圧力制御器に装着された信号出力の設定つまりを調整する段階を有することを特徴とする遠心分離機の制御方法。

## 【発明の詳細な説明】

## 【0001】

【発明の属する技術分野】 本発明は、空気中を高速回転

するロークの上下の圧力差によって生じる浮力によりロークが浮き上がるのを未然に検出し、ロークの回転を停止もしくは減速させろ安全装置及びその制御方法に関するものである。

## 【0002】

【従来の技術】 従来の技術として、遠心分離機内で試料を内蔵するロークを高速回転可能にするため、風損等を考え、ロークの外形を円凸の少ない形状にしてあるのが一般的である。

【0003】 また、回転させるロークには試料を入れたチークを収容するチーク穴が固定角度アングルローク(固定角度がありハーフカルロークを含む)と、チークを収容するバケットが回転により生じる遠心力によって約40度傾斜するスイングロークに大別される。図4に示すように、比較的アングルロークは円凸の少ない円柱ないし円錐形状に製作可能であるが、スイングロークは形状が複雑になり、円凸のある外形になり易い。そこで、スイングロークの高速回転時に生ずる風損を低減するため、図8に示すようにロークの外形をウインチシールド等で覆い、更にロークの上部にカバーを付けているものが多い。

【0004】 これまでのウインチシールドを装着しないロークは、カバーを正しく装着すれば特に問題は発生しないが、カバーを取り忘れて高速回転するとロークの上部と下部の空気が流れが極端に変わり、比較的一定の圧力となるローク上部に対しローク上部はウインチシールド内にあった空気が外に吐き出され、ローク上部が極端に圧力が低くなる。このためロークを持ち上げようとする浮力が発生し、この浮力がロークの重さを上回るとロークが回転軸から離脱したり、回転軸に固定されたロークでも浮力の大きさによってはロークおよびモーターと共に上げられて、ローク室を封じたトアに接触し機械を破損させてしまう可能性があった。

【0005】 この浮力差についてはある遠心分離機で実測すると、図7に示すようにロークのカバーを付けた正常状態では圧力差が数10mmHgのものに対し、カバーを付けないで回転させると高速回転時には数百mmHgに達し、ロークの重さより圧力差による浮力の方が大きくなり、上記した事故につながる場合があることがわかった。

【0006】 これへの対策としては、ウインチシールドの底に貫通穴を設けロークの上部と下部の圧力差を無くす方法や、ロークのカバーを検出しカバー無しては回転できないようにする方法がとられている。またこの二つの方法がどちらも場合は、遠心分離機を操作する使用者に対して、注意を促すというものがいた。

【0007】 また近年操作性の向上や分離時間の短縮のため短時間にロークを所定の回転数まで加速できるように、回転させるロークの材質をアルミニウム合金等の金

属からカーゴ・ファイバー等のCFRPを用いることが増えつつあり、従来はカバーをつけなくても浮き上がらなかったアーチ型ロータでも、ロークが軽量化されることにより小さな浮力でロータが持ち上げられてしまう可能性が出てきている。

## 【00108】

【発明が解決しようとする課題】ロータ浮力によって持ち上げられない方法は上記に記載したようにウインドシールド底部に貫通穴をもつければよいことは知られているが、ロータと一体に回転するウインドシールドに穴を開けることは强度の低下をまぬき、低速回転のロータには支障ないものの、より高速回転を可能にするためには材料強度に制限がある。さらにウインドシールドに穴を開けるとカバーをつけても貫通穴の影響で風損が増加し高速回転化が困難であった。

【00109】またロータのカバー有無を換出することに対する問題は、回転させるロータの種類が多いことや、ロータの大きさがまちまちで、その換出器で行なうには困難であること、製造コストも高くなってしまうといった課題があつた。

【00110】本発明は、これらの問題を解消するためカバーを装着できることと自動かつ迅速に脱着し、カバー非装着の場合モーターを停止若しくは安全な速度まで減速させることを目的とする。

## 【00111】

【課題を解決するための手段】上記目的は、ロータのカバーが非装着の場合、カバー装着時に比較してロータ上部と下部の圧力差が大きくなることに着目し、当該圧力差が所定以上になった場合にモーターを停止若しくは安全な速度まで減速させることにより解決することができる。

## 【00112】

【発明の実体の形態】本発明による遠心分離機の安全装置について、図1～図7により説明する。

【00113】図1は本発明の第1実施例を示す遠心分離機の断面図であり、回転するローク3とローク3を回転駆動するモーター4、ローク3を収容するローク室2、ローク室2を塞ぐドア1から構成されている。

【00114】通常、回転するローク3には、回転時の風損を少なくてするため、表面に凹凸がないウインドシールド10がカバー一体に取り付けられている。ウインドシールド10の上方部はローク3への試料の脱着のために開放となつており、この開放された上方部を塞ぐためにロークカバーが用意されている。

【00115】ローク3を収容するローク室2には空気が充満しているため、ローク3がモーター4により回転されると、その回転により生じる遠心力によりローク3近傍の空気が半径方向に飛ばされ、ローク3の上部及び下部の中心側が負圧になる。

## 【00116】図8に示すように、ウインドシールド10

にロークカバ18が装着されていれば、ローク上部及びローク下部の中心付近の圧力差は、ローク上部の圧力が下部の圧力よりも僅かに数十mmH<sub>2</sub>O程度低くなるのみであり、ローク3を持ち上げるような大きな浮力は発生しないが、ロークカバが装着されていないと、ウインドシールド10の内に空気も、図7の矢印A1000通りに逃げ、原理で外側にはしき飛ばされ易くなり、回転ドア1とともに内部の圧力が低下し、このときのローク上部及びローク下部の中心付近の圧力差は数百mmH<sub>2</sub>Oにも及び、これにより発生する浮力によってローク3にはかなりの大きな力が掛かり上方向にかかる。

【00117】そこで、図1に示す第1の実施例では、ローク3上部中心付近（圧力測定部11）の圧力をドア1内に設けた案内管7及び延長チューブ8を介して上部圧力測定器5にて測定し、更にローク3下部中心付近の圧力を、案内管7を介して下部圧力測定器9にて測定し、これらの圧力測定器5と9からの信号を制御器4に取り込み、制御器4内で、上部圧力測定器5と下部圧力測定器9との差分を計算し、該差分が予め定められた所定値を越えれば、ロークカバが装着されていないとして、制御器4によりモーター4の回転を停止又は減速させら上部にしている。

【00118】このようす制御を行な制御プロセスを図4に示す。

【00119】図4では圧力測定器5が一つの例（後述する第2の実施例）が示してあるが、この部分を上部圧力測定器5aと下部圧力測定器5bに置き換えて、一方の信号を制御器4内に下部に導く点を除き、第1の実施例を示す制御フロー【1】である。

【00120】制御フロー【1】の構成は、制御器4をCPU12、モーター制御部13、ROM14、RAM15、タイマ16にて構成し、CPU12は圧力測定器5（上部圧力測定器5aと下部圧力測定器5b）の出力信号及びモーター4の上部に取り付けられたモーター回転センサ11の信号を受け取り、これらの信号からROM14、RAM15に内蔵されるデータに従ってモーター4を制御部13を介してモーター4を制御するよう構成されている。

【00121】この第1の実施例の制御フローを示したのが図4である。

【00122】図4に示す制御フローを説明すると、まず上部圧力測定器5aと下部圧力測定器5bからの信号をCPU12が読み込み、それらの信号の差から上部圧力と下部圧力の差圧を計算する。次にROM14に予め内蔵された圧力閾値を読み出し、上記で計算した上部圧力と下部圧力の差圧とこの圧力閾値を比較する。比較した結果、圧力閾値の方か差圧より大きい場合には、ロークカバーなしと判断してモーター制御部13を介してモーター4の回転を停止させる。なお、ロークカバーなしと判断

した場合にモータ4を停止させる、ではなく、差圧が圧力閾値を下回る回転数に減速させて運転を続行させても良い。また、この制御フローはCPU12に繋がれるクライマ11により、所定の時間間隔で実行されることが望ましい。

【図0023】なお、第1の実施例において、ローターの種類によっては、ローターかバを装着しているにも拘らず、そのローターが極限回転数付近で、ローターの上部圧力と下部圧力の差圧が図M1-1に示す内蔵された圧力閾値を越えてしまう場合があり得る。このようなケースが想定され得る場合には、そのローターの極限回転数に近い所定の回転数を予め設定し、その回転数と実際の回転数とを比較し、差圧の方が圧力閾値より大きくなる実際の回転数が前記所定の回転数より下回っている場合にのみローターかバなしと判断するよう制御すれば良い。

【図0024】次に、本発明の第2実施例を説明する。図2は第2の実施例を示す遠心分離機の断面図であり、図1の第1の実施例と比較して、下部圧力測定器5bを有していない点のみ異なっている。

【図0025】ローターに働く浮力は、ローターの上部圧力と下部圧力の差圧により引き起こされるものであり、第1の実施例ではそれを除いて、圧力を満足しないときはか子が定めた閾値を越えたかどうかでローターかバが装着されているか否かを判断しているが、ローターの下部圧力はローターが高速回転されてもあまり変動がないことが実験により確認されている。ある種のローターでは、毎分8000回転の高速回転であっても、ローターの下部圧力は大気圧から僅かに(0.0mmHg)の程度しか下がらなかつた。

【図0026】ローターの下部圧力に比較して上部圧力はローターかバが装着されているかどうかで大きく変動するものであり、これにより、ローターの上部圧力の変化のみを監視するだけでもローターかバが装着されているか否かを判断することが可能である。

【図0027】これに基づき、第2の実施例ではローターの上部圧力の変動のみを検出し、この検出圧力が所定値を越えた場合にローターかバなしと判断してモーター制御部13を介してモーター4の回転を停止させている。

【図0028】また、第1の実施例ではCPU12により図M1-1に示す内蔵された圧力閾値との比較を行っているが、圧力測定器5bを所定の圧力差以上になった場合に信号を発する圧力センサを用いることにより、単に圧力測定器5bから信号が出た場合にはローターかバなしと判断することも可能である。なお、このような圧力センサを用いる場合には、どの圧力に達したときに信号を発生するかを任意に製造者が決定できる設定つまり(ボリューム調整器)が付いているものが望ましい。

【図0029】このように構成された第2の実施例の制御プロック図は第1実施例同様図4に示す構成となり、その制御フローを図5に示す。

【図0030】制御フローはCPU12に繋がれるタイマ11により、例へば100mSecといった所定の時間間隔で、スタートされ、圧力センサ(圧力測定器5b)の信号がONかどうかをCPU12にて判断する。圧力センサの信号がONならば、ローターかバが非装着と判断してモーター4の停止処理を行い、圧力センサの信号がOFFならば、ローターかバが装着されていると判断して運転を続行させる。

【図0031】次に第2の実施例を更に変形させた第3の実施例を図6により説明する。

【図0032】第3の実施例は、第2の実施例の案内管7と延長チューブ8との間にバックアクション17を設けた点のみ相違しており、その他の構成は制御プロックや制御フローも含めて同じである。

【図0033】バックアクション17は、圧力測定部5の圧力変動を圧力測定器5bにて測定する際に瞬間的な変動を抑制するために働き、これにより瞬間的な圧力変動に惑わされることなく、正確な制御ができるものである。

#### 【図0034】

【発明の効果】本発明によれば、試料を内蔵し、且つ外殻に凹凸の少ないウレタンシールドを有するローターを回転駆動させるモーターと、ローターを収容するローター室とを有する遠心分離機において、前記ローター室内の圧力変動を測定する圧力測定器を設け、該圧力測定器の測定値が子が定めた値を越えた場合に前記ローターのローターかバが装着されていないと判断する制御装置を設けたことにより、ローターの上下の圧力差によって生じる浮力によりローターが浮き上がる力を自然に検出することでき、更にローターのローターかバが装着されていない場合にローターの回転を停止し、は戒速させることが可能となる。遠心分離機にとって有用な安全装置を提供することができる。

#### 【前面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1の実施例を示す遠心分離機の断面図。

【図2】本発明の第2の実施例を示す遠心分離機の断面図。

【図3】本発明の第3の実施例を示す遠心分離機の断面図。

【図4】本発明による遠心分離機の安全装置の制御プロック図。

【図5】本発明の第1の実施例の制御フロー。

【図6】本発明の第2の実施例の制御フロー。

【図7】ローターかバが装着時と非装着時のローター上の圧力差の変動を示すグラフ。

【図8】ローターかバが装着時のローター室内の空気の流れを示す断面図。

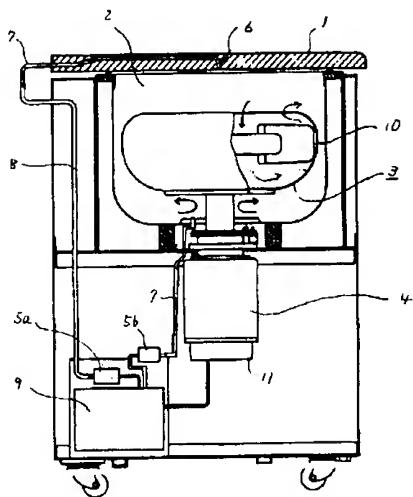
【図9】アンギュラローター使用時のローター室内の空気の流れを示す断面図。

#### 【符号の説明】

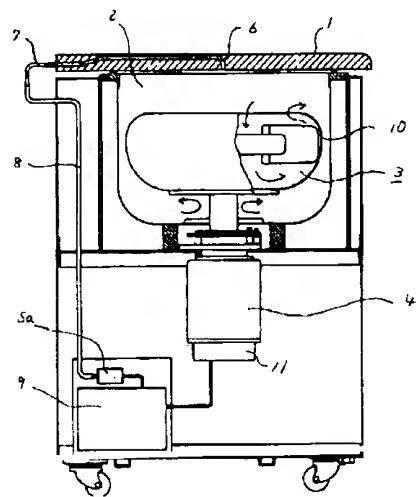
1はドア、2はロータ室、3はロータ、4はモータ、5aは上部圧力測定器、5bは下部圧力測定器、6は圧力測定部、7は案内管、8は延長チューブ、9は制御器、10はウインドシールド、11はモータ回転センサ、1

2はCPU、13はモータ制御部、14はROM、15はRAM、16はタイマ、17はバッファタンク、18はロータカバである。

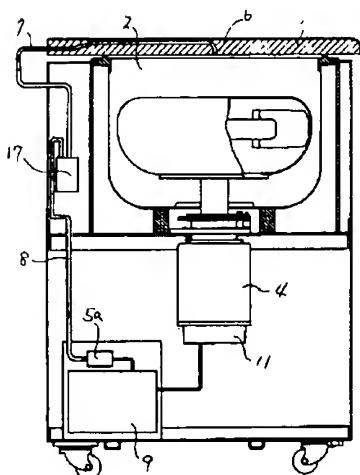
【図1】



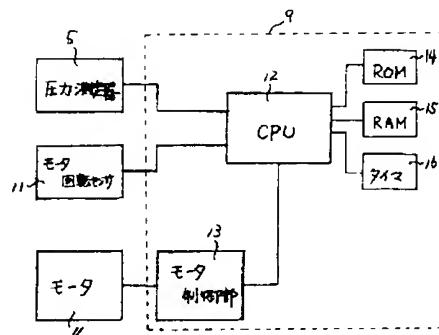
【図2】



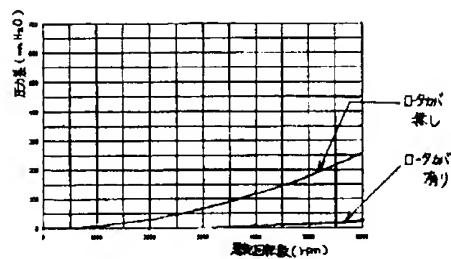
【図3】



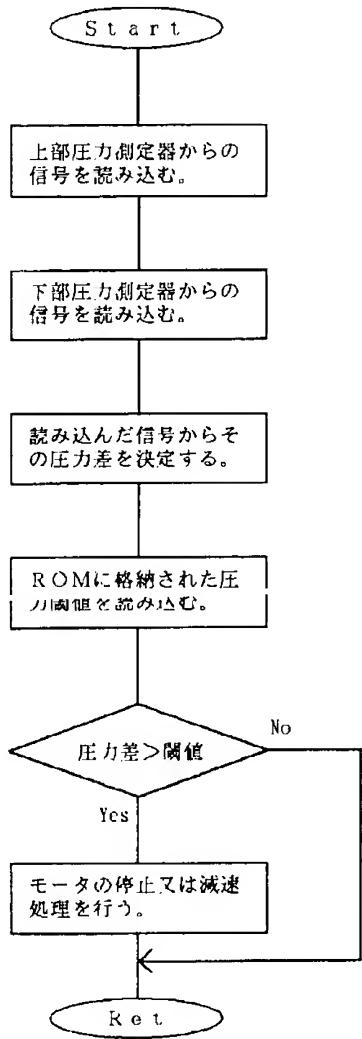
【図4】



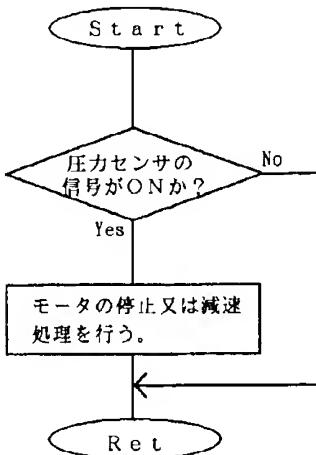
【図7】



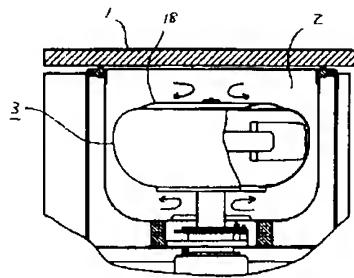
【図5】



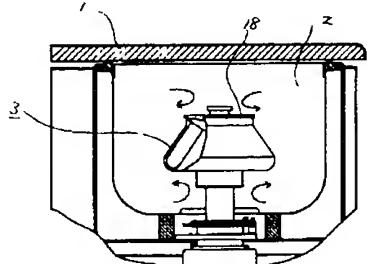
【図6】



【図8】



【図9】



フロントページの続き

(72)発明者 佐藤 豊作  
茨城県ひたちなか市武田1060番地 日立工  
機株式会社内

(72)発明者 相沢 正春  
茨城県ひたちなか市武田1060番地 日立工  
機株式会社内

(72)発明者 河合 靖宏  
茨城県ひたちなか市武田1060番地 日立工  
機株式会社内